

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号
特開2003-231081
(P2003-231081A)

(43) 公開日 平成15年 8月19日 (2003. 8. 19)

(51) Int.Cl.⁷

識別記号

F I

テ-マコ-ト* (参考)

B 2 5 J 17/00

B 2 5 J 17/00

K 2 C 1 5 0

A 6 3 H 11/00

A 6 3 H 11/00

Z 3 C 0 0 7

11/18

11/18

A

B 2 5 J 5/00

B 2 5 J 5/00

F

審査請求 有 請求項の数 5 O L (全 5 頁)

(21) 出願番号 特願2002-30320(P2002-30320)

(22) 出願日 平成14年 2月 7日 (2002. 2. 7)

(71) 出願人 391012327

東京大学長

東京都文京区本郷 7丁目 3番 1号

(72) 発明者 中村 仁彦

東京都江戸川区北篠崎 2-24-10

(72) 発明者 岡田 昌史

東京都文京区白山 1-33-8-210

(72) 発明者 篠原 徹也

東京都豊島区西巣鴨 2-31-7 東大豊島
学寮

(74) 代理人 100072051

弁理士 杉村 興作

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 双腕ロボットの双腕肩関節機構および二足歩行ロボットの両足股関節機構

(57) 【要約】

【課題】 低自由度の機構設計によって計量化を図ることができ、低自由度でより大きな協調動作可能な可動範囲を得ることができ、二足歩行ロボットには腰関節機能を合わせ持って股関節を構成することができる間接機構を提供する。

【解決手段】 双腕ロボットの双腕肩関節機構として、および、二足歩行ロボットの両足股関節機構として、6つの自由度の関節回転軸を一点で交わらせた構造の二重球面関節 1 を使用する。二足歩行ロボットの両足股関節機構としては、この二重球面関節 1 の第 1 の球面関節 3 および第 2 の球面関節 5 に各足 2 3 - 1、2 3 - 2 を接続する。同様に、双腕ロボットの双腕肩関節機構としては、二重球面関節 1 の第 1 の球面関節 3 および第 2 の球面関節 5 に各腕を接続する。

